



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 199 44 701 A 1**

⑤1 Int. Cl.⁷:
G 01 N 23/08
A 61 B 6/03
G 06 T 17/00

⑲ Aktenzeichen: 199 44 701.2
⑳ Anmeldetag: 18. 9. 1999
㉔ Offenlegungstag: 22. 3. 2001

DE 199 44 701 A 1

⑦1 Anmelder:

Philips Corporate Intellectual Property GmbH,
22335 Hamburg, DE

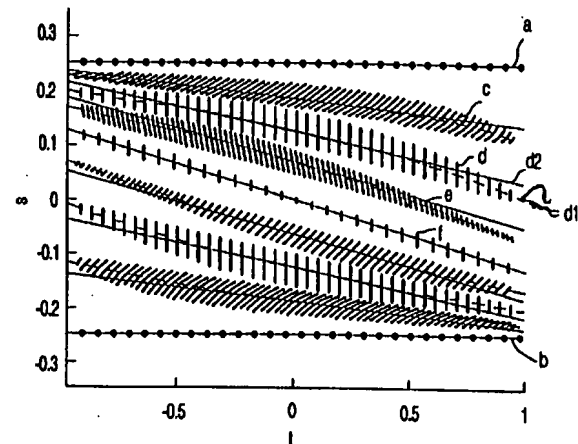
⑦2 Erfinder:

Danielsson, Per-Erik, Linköping, SE; Turbell, Henrik,
Linköping, SE

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

⑤4 Computertomographie-Verfahren mit helixförmiger Relativbewegung

⑤7 Die Erfindung betrifft ein Computertomographie-Verfahren, bei dem ein kegelförmiges Strahlenbündel einen Untersuchungsbereich durchsetzt, wobei sich zwischen dem Strahlenbündel und dem Untersuchungsbereich eine helixförmige Relativbewegung ergibt. Die Rekonstruktion erfolgt mit Hilfe einer gefilterten Rückprojektion, wobei die Filteroperationen solche Meßwerte umfassen, die aus unterschiedlichen Projektionen von Voxeln aus mindestens näherungsweise der gleichen Fläche innerhalb des Untersuchungsbereichs resultieren.



DE 199 44 701 A 1

Die Erfindung betrifft ein Computertomographie-Verfahren mit den Schritten

- 5 – Erzeugen eines kegelförmigen, einen Untersuchungsbereich bzw. ein darin befindliches Objekt durchsetzenden Strahlenbündels mit einer Strahlenquelle,
- Erzeugung einer eine Rotation um eine Rotationsachse und eine Verschiebung parallel zur Rotationsachse umfassenden Relativbewegung zwischen der Strahlenquelle einerseits und dem Untersuchungsbereich bzw. dem Objekt andererseits in Form einer Helix,
- 10 – Akquisition von Meßwerten, die von der Intensität in dem Strahlenbündel jenseits des Untersuchungsbereiches abhängigen, mit einer Detektoreinheit während der Relativbewegung,
- Rebinning der Meßwerte zu einer Anzahl von Gruppen von Meßdaten,
- Filterung der durch das Rebinning erzeugten Meßdaten der Gruppen, die Filteroperationen an verschiedenen Untergruppen von Meßdaten umfaßt,
- 15 – Rekonstruktion der Absorption in Voxeln des Untersuchungsbereiches durch Rückprojektion der gefilterten Meßdaten von mehreren Gruppen.

Ein solches Computertomographie-Verfahren ist aus der der PCT/TB 99/00027 (PHQ 98-020) bekannt. Das Rebinning liefert Gruppen von Meßdaten, die zu Strahlen gehören, die sich ergeben würden, wenn ein ebener, rechteckiger Detektor in einer die Rotationsachse enthaltenen Ebene die Meßdaten einer sich entlang eines Helixbogens erstreckenden Strahlenquelle erfassen würde, die zur Detektorebene senkrechte und zur Rotationsachse parallele Strahlenfächer emittiert. Alle Meßwerte, die zu parallelen Strahlenfächern gehören, bilden dabei eine Gruppe, die sich aus einer Anzahl von Untergruppen zusammensetzt. Jede Untergruppe umfaßt die Meßdaten, die einer gemeinsamen Filteroperation unterzogen werden und die einer horizontalen Zeile des (virtuellen) Detektors zugeordnet sind. Trotz einer ansprechenden Qualität des durch eine Rückprojektion aus den gefilterten Meßdaten erzeugten CT-Bildes können sich auch darin noch Bildartefakte zeigen, insbesondere wenn das kegelförmige Strahlenbündel senkrecht zur Rotationsachse und parallel dazu einen großen Öffnungswinkel hat.

Es ist Aufgabe der vorliegenden Erfindung, die Bildqualität bei einem Verfahren der eingangs genannten Art noch weiter zu verbessern. Diese Aufgabe wird gelöst durch eine solche Unterteilung in Untergruppen, daß die Meßdaten verschiedener Untergruppen aus unterschiedlichen Projektionen von Voxeln aus zumindest näherungsweise derselben Fläche innerhalb des Untersuchungsbereiches resultieren.

Jede Gruppe von Meßdaten umfaßt die Projektion sämtlicher jeweils im Strahlengang befindlicher Voxel in einer bestimmten Projektionsrichtung. Zu jeder Untergruppe von Meßdaten, die einer (gemeinsamen) Filteroperation unterzogen werden, gehört ein Teil dieser Voxel. Bei dem bekannten Verfahren ändert sich von Projektion zu Projektion die Zusammensetzung der Voxel, zu denen die einer gemeinsamen Filteroperation unterzogenen Meßdaten gehören. Die Erfindung basiert auf der Erkenntnis, daß die Bildartefakte des bekannten Verfahren aus dieser sich ständig ändernden Zusammensetzung resultieren. Die Erfindung sieht daher vor, daß die Filteroperationen in den unterschiedlichen Gruppen von Meßdaten bzw. für die unterschiedlichen Projektionen stets diejenigen Meßdaten erfassen, die – zumindest näherungsweise – aus der Projektion derselben Voxel in dem Untersuchungsobjekt resultieren. Dadurch ergibt sich eine Verbesserung der Bildqualität.

Das der Erfindung zugrunde liegende Prinzip, die Filteroperation jeweils so durchzuführen, daß sie die durch unterschiedlichen Projektionen jeweils der gleichen Voxel resultierenden Meßdaten erfassen, ist über das eingangs erwähnte Verfahren hinaus gültig. Mit besonderem Vorteil ist es jedoch bei der in Anspruch 2 angegebenen Ausgestaltung anwendbar, bei der ein Rebinning zu Gruppen von Meßdaten erfolgt, die Strahlen zugeordnet sind, die in zueinander und zur Rotationsachse parallelen Ebenen liegen.

Wird die in Anspruch 2 definierte Fläche aus einer anderen Richtung projiziert, dann beschreibt die Projektion auf der Detektoreinheit in der Regel keine Linie mehr, sondern eine – langgestreckte – Fläche. Obwohl gemäß der Weiterbildung nach Anspruch 3 nur eine eindimensionale Filterung entlang einer (gekrümmten) Linie erfolgt, die diese Fläche approximiert, werden Bildartefakte weitgehend unterdrückt.

Demgegenüber erfolgt bei Anspruch 4 eine eindimensionale Filteroperation entlang einer die Fläche approximierenden Geraden, wobei sich ebenfalls eine Verbesserung der Bildqualität ergibt.

Bei der bevorzugten Ausgestaltung nach Anspruch 5 beschreiben die Strahlenquelle und die Detektoreinheit um jedes Voxel von seinem Eintritt in das kegelförmige Strahlenbündel bis zu seinem Austritt einen Winkel von genau 180° (von dem jeweiligen Voxel aus gesehen).

Die beste erreichbare Bildqualität ergibt sich, wenn zunächst eine dreidimensionale Rekonstruktion der Absorptionsverteilung im Untersuchungsbereich erfolgt, aus der dann die Absorptionsverteilung innerhalb beliebiger zweidimensionaler Schichten abgeleitet werden kann. Die Ausgestaltung nach Anspruch 7 sieht demgegenüber vor, daß zunächst eine zweidimensionale Rekonstruktion in einer ebenen Schicht erfolgt, die die Fläche approximiert, in der die einer gemeinsamen Filteroperation unterzogenen Voxel liegen. Die Bildqualität ist jedoch nicht so gut wie das aus einer dreidimensionalen Rekonstruktion abgeleitete Bild der betreffenden Schicht. Das Verfahren nach Anspruch 7 kann auch bei mehreren, bezüglich der Rotationsachse nutzierenden (zweidimensionalen) Schichten wiederholt werden, aus denen sich ein dreidimensionaler Bereich (mit geringerer Bildqualität) rekonstruieren läßt. Dies ist an sich aus der WO 98/448847 bekannt.

Ein Computertomograph zur Durchführung des erfindungsgemäßen Verfahrens ist in Anspruch 8 beschrieben.

Die Erfindung wird nachstehend anhand der Zeichnungen näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 einen Computertomographen, mit dem das erfindungsgemäße Verfahren durchführbar ist,

Fig. 2 ein Ablaufdiagramm mit den einzelnen Schritten des Verfahrens,

Fig. 3 die dem Rebinning zugrunde gelegten geometrischen Verhältnisse,

Fig. 4 verschiedene Projektionen desselben Voxel.

Der in Fig. 1 dargestellte Computertomograph umfaßt eine Gantry 1, die um eine parallel zur z-Richtung verlaufende Rotationsachse 14 rotieren kann. Dazu wird die Gantry 1 von einem Motor 2 mit einer vorzugsweise konstanten, aber einstellbaren Winkelgeschwindigkeit angetrieben. Arg der Gantry ist eine Strahlenquelle S, beispielsweise ein Röntgenstrahler, befestigt. Dieser ist mit einer Kollimatoranordnung 3 versehen, die aus der von der Strahlenquelle S erzeugten Strahlung ein kegelförmiges Strahlenbündel 4 ausblendet, d. h. ein Strahlenbündel, das sowohl in Richtung der z-Achse als auch in einer dazu senkrechten Richtung, d. h. in der x-y-Ebene des in Fig. 1 dargestellten Koordinatensystems, eine von Null verschiedene endliche Ausdehnung hat.

Das Strahlenbündel 4 durchdringt ein nicht näher dargestelltes Objekt, das sich in einem Untersuchungsbereich 13 befindet. Der Untersuchungsbereich 13 hat die Form eines Zylinders, der im folgenden auch als Objektzylinder bezeichnet wird. Nach dem Durchsetzen des Objektzylinders trifft das Röntgenstrahlenbündel 4 auf eine an der Gantry 1 befestigte zweidimensionale Detektoreinheit 16, die eine Anzahl von Detektorzeilen mit jeweils einer Vielzahl von Detektorelementen umfaßt. Jedes Detektorelement erfaßt in jeder Strahlenquellenposition einen Strahl aus dem Strahlenbündel 4 und liefert einen der Intensität dieses Strahles entsprechenden Meßwert. Die Detektoreinheit 16 kann auf einem Kreisbogen um die Rotationsachse 14 angeordnet sein, jedoch sind auch andere Detektorgeometrien möglich, z. B. die Anordnung auf einem Kreisbogen um die Strahlenquelle S.

Der mit α_{\max} bezeichnete Öffnungswinkel des Strahlenbündels 4 (als Öffnungswinkel ist der Winkel definiert, den ein in der x-y-Ebene am Rande liegender Strahl des Bündels 4 mit einer durch die Strahlenquelle S und die Rotationsachse 14 definierten Ebene einschließt und bestimmt dabei den Durchmesser des Objektzylinders 13, innerhalb dessen das zu untersuchende Objekt sich bei der Akquisition der Meßwerte befinden muß. Der Untersuchungsbereich 13 bzw. ein darin befindliches Objekt – beispielsweise ein auf einem Patientenlagerungstisch befindlicher Patient – kann mittels eines Motors 5 parallel zur Richtung der Rotationsachse 14 bzw. der z-Achse verschoben werden. Die Geschwindigkeit dieses Vorschubs in z-Richtung ist vorzugsweise konstant und einstellbar.

Die von der Detektoreinheit 16 akquirierten Meßdaten werden einem Bildverarbeitungsrechner 10 zugeführt, der daraus die Absorptionsverteilung in dem vom Strahlenkegel 4 erfaßten Teil des Untersuchungsbereichs 13 rekonstruiert und z. B. auf einem Monitor 11 wiedergibt. Die beiden Motoren 2 und 5, der Bildverarbeitungsrechner 10, die Strahlenquelle S und der Transfer der Meßdaten von der Detektoreinheit 16 zum Bildverarbeitungsrechner 10 werden von einer geeigneten Kontrolleinheit 7 gesteuert.

Wenn der Motor 5 still steht und der Motor 2 die Gantry 1 rotieren läßt, ergibt sich eine kreisförmige Abtastbewegung der Strahlenquelle S und der Detektoreinheit 16. Die Kontrolleinheit kann die Motoren 2 und 5 aber auch so steuern, daß das Verhältnis der Vorschubgeschwindigkeit des Untersuchungsbereichs 13 und der Winkelgeschwindigkeit der Gantry konstant ist. In diesem Fall bewegen sich die Strahlenquelle S und ein im Untersuchungsbereich 13 befindliches Objekt relativ zueinander auf einer helixförmigen Bahn. Im folgenden soll nur diese helixförmige Abtastbewegung betrachtet werden. Im Prinzip ist es dabei gleichgültig, ob die Abtasteinheit 16 bzw. der Untersuchungsbereich 13 die Rotations- bzw. Vorschubbewegung ausführen; wesentlich ist allein die Relativbewegung.

Im folgenden wird unter Bezugnahme auf das in Fig. 2 dargestellte Ablaufdiagramm erläutert, wie die von den Detektorelementen der Detektoreinheit 16 während einer Untersuchung gelieferten Signale in dem Bildverarbeitungsrechner 10 weiter verarbeitet werden. Nach der Initialisierung (Block 100) werden die Signale der Detektorelemente akquiriert (Schritt 101). Für die nachfolgende Rekonstruktion der Absorptionsverteilung werden Signale nur von denjenigen Detektorelementen herangezogen, die sich innerhalb eines Detektorfensters befinden (als Detektorfenster wird hierbei und im folgenden der Teil der Meßfläche bezeichnet, der die für die Rekonstruktion erforderlichen Daten – und nur diese – erfaßt). Dieses Detektorfenster ist in Richtung der z-Achse durch die Projektion zweier aufeinander folgender Windungen der Helix definiert. Es läßt sich zeigen, daß bei einer solchen Gestaltung des Detektorfensters die Strahlenquelle jedes Voxel im Untersuchungsbereich bei seinem Eintritt und bei seinem Austritt aus dem Strahlenbündel aus um exakt 180° gegeneinander versetzten Positionen (bezogen auf das jeweilige Voxel) auf das Detektorfenster projiziert.

Die Beschränkung auf Signale innerhalb dieses Detektorfensters kann dadurch erreicht werden, daß die Detektoreinheit entsprechend geformt ist. Wenn die Detektoreinheit die Form eines Kreisbogens um die Rotationsachse hätte, müßte die Abwicklung des Detektorfensters die Form eines Parallelogramms haben; wenn die Detektoreinheit (in einer zur Rotationsachse senkrechten Ebene) einen Kreisbogen um die Strahlenquelle definiert, ergäbe sich ein verzerrtes Parallelogramm. Detektoreinheiten mit solchen Formen der Abwicklung sind aufwendig zu realisieren und für Messungen ungeeignet, bei denen die Relativbewegung zwischen Strahlenquelle und Untersuchungsobjekt nicht helixförmig, sondern kreisförmig ist. Man kann aber auch eine Detektoreinheit verwenden, deren Abwicklung die Form eines Rechtecks hat, das so groß ist, daß es die Abwicklung des Detektorfensters umschließt. Man kann dabei durch geeignet geformte Kollimatoren 3 erreichen, daß die Röntgenstrahlung nur Detektorelemente innerhalb des Detektorfensters trifft. Statt dessen wäre es auch möglich, die gesamte (in der Abwicklung rechteckige) Meßfläche zu bestrahlen und die Signale von Detektorelementen außerhalb des Detektorfensters bei der Rekonstruktion unberücksichtigt zu lassen. Wenn das Untersuchungsobjekt ein Patient wäre, würde dieser dadurch allerdings unnötig einer erhöhten Strahlenbelastung ausgesetzt.

Die Signale der Detektorelemente werden zunächst digitalisiert und durch einen Referenzwert dividiert, und der daraus resultierende Quotient wird logarithmiert. Die auf diese Weise entstehenden Meßwerte stellen das Linienintegral der Absorption der Strahlung längs eines die Strahlenquelle mit dem jeweiligen Detektorelement verbindenden Strahls dar. Es ist dann Aufgabe der nachfolgenden Verarbeitungsschritte, aus diesen Linienintegralen der Absorption die räumliche Verteilung der Absorption zu bestimmen.

Im Schritt 102 werden die Meßwerte mit einem Faktor multipliziert, der dem Cosinus des Winkels der zu den Meßwerten gehörenden Strahlen mit einer zur Rotationsachse 14 senkrechten Ebene entspricht. Dieser Schritt kann aber in den Fällen entfallen, in denen der Abstand zweier Helixwindungen klein im Vergleich zu deren Radius ist. In diesen Fällen ist der genannte Winkel klein, so daß der Cosinus dieses Winkels stets praktisch den Wert 1 hat. Es ist auch möglich, die Reihenfolge dieses Schrittes und des nachfolgenden Schrittes zu vertauschen.

Im Schritt 103 erfolgt ein Rebinning, d. h. ein Verarbeitungsschritt, der das Umsortieren und Interpolieren der Meß-

werte in Gruppen umfaßt, die für den nachfolgenden Filterungsschritt (Block 104) besonders geeignet sind. Ausgangspunkt sind dabei die Meßwerte, die von der realen, aus Fig. 1 ersichtlichen Anordnung von Strahlenquelle S mit kegelförmigem Strahlenbündel 4 und denn zweidimensionalen Detektor 16 erzeugt werden. Jeder der für die Rekonstruktion herangezogenen Meßwerte ist dabei durch die Position der Strahlenquelle auf der helixförmigen Bahn 17 (der die Annahme zugrundeliegt, daß das Untersuchungsobjekt ruht, während die Strahlenquelle und der Detektor die helixförmige Relativbewegung ausführen) definiert, sowie durch die Lage des Detektorelements innerhalb der Detektoreinheit 16, das diesen Meßwert erfaßt hat.

Das im Schritt 103 erfolgte Rebinning liefert somit Gruppen von Meßdaten, die sich ergeben würden, wenn ein ebener rechteckiger Detektor in einer die Rotationsachse 14 enthaltenden Ebene die Meßdaten einer sich entlang eines helixförmigen Bogens 17 erstreckenden Strahlenquelle erfassen würde, die zur Detektorebene senkrechte und zur Rotationsachse 14 parallele Strahlenfächer emittiert.

Das kegelförmige Strahlenbündel 4 kann man sich nämlich als aus einer Anzahl von Strahlenfächern zusammengesetzt vorstellen, die von der jeweiligen Strahlenquellenposition ausgehen und die in zur Rotationsachse parallelen Ebenen liegen. Für andere Positionen ergeben sich entsprechende Sätze von Strahlenfächern. Die in zueinander parallelen Ebenen befindlichen Strahlenfächer – und die zu diesen Strahlenfächern gehörenden Meßwerte – können in einer Gruppe zusammenfaßt werden. Diese Gruppe enthält somit alle Meßwerte, die die Absorption des Untersuchungsbereichs für eine bestimmte Projektionsrichtung definieren (als Projektionsrichtung wird die Richtung der auf eine zur Rotationsachse senkrechte (x-y-)Ebene projizierten Strahlen bezeichnet).

Dies ist in Fig. 3 dargestellt, die die zu einer Gruppe von Meßwerten gehörenden Strahlenfächer 41...45 darstellt. Diese Strahlenfächer liegen in parallelen Ebenen. Alle Punkte eines solchen Strahlenfächers gehen von der helixförmigen Bahn 17 aus. Der obere Randstrahl dieser Strahlenbündel verläuft durch einen gegenüberliegenden Bogen der Helix 17 und alle unteren Randstrahlen der Strahlenfächer verlaufen durch einen Helixbogen, der gegenüber dem ersten Bogen um eine Windung der Helix nach unten versetzt ist.

Es läßt sich zeigen, daß der obere und untere Rand aller zu einander paralleler Strahlenfächer eine zur Projektionsrichtung senkrechte und die Rotationsachse 14 enthaltenden Ebene entlang zweier paralleler horizontaler Geraden durchstoßen. Die beiden Geraden definieren in Verbindung mit der erwähnten Ebene einen virtuellen Detektor 160, und ihr Abstand Geraden voneinander entspricht der Hälfte des Abstandes zweier benachbarter Windungen der Helix. Das Rebinning liefert für alle Projektionsrichtungen und für alle Punkte eines äquidistanten Gitters mit den Koordinaten u, v auf dem virtuellen Detektor 160 Meßdaten – ggf. durch Interpolation.

Insoweit als bisher beschrieben, ist das Verfahren aus der eingangs genannten Veröffentlichung bekannt.

Bei dem bekannten Verfahren schließt sich nun ein Filterschritt an, der die eindimensionale Filterung derjenigen Meßdaten umfaßt, die einer (in v-Richtung verlaufenden) horizontalen Zeile virtuellen Detektors zugeordnet sind. Der zweidimensionale Satz von Voxeln, die bei dieser eindimensionalen Filteroperation für eine bestimmte Projektionsrichtung zusammenwirken, wirkt für andere Projektionsrichtungen nur noch teilweise oder gar nicht mehr zusammen.

Die Erfindung beruht auf der Erkenntnis, daß sich demgegenüber eine Bildverbesserung ergibt, wenn jede der Filteroperationen im Schritt 104 jeweils die Meßdaten erfaßt, die für die verschiedenen Projektionsrichtungen jeweils aus der Projektion derselben Voxel resultieren.

Zur Erläuterung wird auf Fig. 4 verwiesen. Fig. 4 stellt die Projektion der Voxel, die sich im Untersuchungsbereich auf den oberen Randstrahlen des in Fig. 3 dargestellten Strahlenbündels befinden, für jeweils um 22,5° gegeneinander versetzte Projektionsrichtungen dar. Definitionsgemäß werden diese Voxel bei ihrem Eintritt in die Strahlenfächer 41...45 auf eine horizontale gerade Linie a projiziert, die den oberen Rand des Detektors bildet. Nach einer Änderung der Projektionsrichtung um 180° (wobei sich die Fächer um eine halbe Windung der Helix nach oben bewegen und der virtuelle Detektor 160 mit ihr) werden dieselben Voxel im Untersuchungsbereich ebenfalls auf eine horizontale Gerade (b) projiziert, nämlich den unteren Rand des virtuellen Detektors 160. Für die dazwischen liegenden Projektionsrichtungen werden die gleichen Voxel nicht mehr auf eine Gerade projiziert, sondern auf schmale Streifen – c, d, e, f, usw. –, die gegenüber den horizontalen Geraden a und b mehr oder weniger geneigt sind.

Diese Streifen überlappen einander wenn man eine größere Zahl von Projektionsrichtungen in Betracht zieht. Streng genommen ist es also gar nicht möglich, daß die Filteroperationen für die verschiedenen Projektionsrichtungen jeweils die Meßdaten erfassen, die jeweils aus der Projektion exakt derselben Voxel resultieren. Zumindest näherungsweise läßt sich dies aber dadurch erreichen, daß die Filterung längs einer Linie erfolgt, die den Streifen approximiert, auf den die Voxel projiziert werden. Diese Linie kann gekrümmt sein wie die gestrichelte Linie d1, oder aber eine Gerade, wie die in ausgezogenen Strichen dargestellte Gerade d2.

Eine solche Gerade ergibt sich als Schnittgerade einer Ebene, die die durch die oberen Randstrahlen der Strahlenfächer 41...45 definierte Fläche approximiert. Diese Ebene ist durch den oberen Randstrahl des durch die Rotationsachse 14 verlaufenden Strahlenfächers und den oberen Rand des virtuellen Detektors in der in Fig. 3 dargestellten Position definiert. Die Gleichung dieser Geraden lautet

$$u = m - v \frac{P}{4R \sqrt{1 + \left(1 + \frac{P}{4R}\right)^2 \tan^2 \left(m \frac{2\pi}{P}\right)}} \quad (1)$$

R ist dabei der Radius des durch die Projektion der Helix 17 auf eine zur Rotationsachse senkrechte Ebene entstehenden Kreises. P ist der Abstand zweier benachbarter Windungen der Helix, m ist ein Parameter, der zwischen $-P/4$ und $P/4$ definiert ist, u ist eine vom Zentrum des virtuellen Detektors in Richtung der Rotationsachse verlaufende Koordinate, und v ist eine dazu senkrechte Koordinate auf dem virtuellen Detektor, wie aus Fig. 3 ersichtlich.

Die Gleichung 1 (und ebenso die Darstellung der verschiedenen Projektionen derselben Fläche auf den Detektor 160 gemäß Fig. 4) gilt nur für die aus Fig. 3 ersichtliche helixförmige Bahn, auf der die Strahlenquelle, die Rotationsachse in

Gegenurzeigersinn umläuft, wenn sie sich nach oben bewegt. Würde hingegen die Rotationsachse dabei von der Strahlenquelle im Uhrzeigersinn umlaufen, dann müßten die Werte s in Gleichung (1) mit dem Faktor -1 multipliziert werden (und die Streifen in Fig. 4 würden von links oben nach rechts unten verlaufen).

Die Filterung entlang der geraden oder gekrümmten Linie kann im Prinzip dadurch erfolgen, daß die sich aus dem Rebinning entlang dieser Linien ergebenden Daten einer Faltung mit einem geeigneten eindimensionalen Faltungskern unterzogen werden. Eine einfachere Möglichkeit besteht darin, die durch das Rebinning entstandenen Meßdaten zunächst einer Fouriertransformation zu unterziehen. Die auf diese Weise in den Ortsfrequenzraum transformierten Daten werden einer rampenförmigen Filterung entlang der Linie unterzogen, wobei die Dämpfung linear mit zunehmendem Betrag der Frequenz abnimmt. Die auf diese Weise im Ortsfrequenzraum gefilterten Daten werden einer inversen Fouriertransformation unterzogen, so daß sie gefilterte Meßdaten ergeben.

Im nächsten Schritt 105 erfolgt eine Rückprojektion anhand der gefilterten Meßdaten. Die Meßdaten werden dabei entlang der gleichen (durch das Rebinning ggf. geringfügig modifizierten) Strahlenpfade in den Untersuchungsbereich rückprojiziert, längs derer sie akquiriert wurden. Die Absorptionswerte für ein einzelnes Voxel des Untersuchungsereichs ergeben sich aus der Überlagerung sämtlicher (gefilterter) Meßdaten, die bei der Akquisition von der Projektion dieses Voreis beeinflusst wurden. Für jedes Voxel ergeben sich dabei Beiträge von Strahlen aus einem Winkelbereich von exakt 180° .

Patentansprüche

1. Computertomographie-Verfahren mit den Schritten
 - Erzeugen eines kegelförmigen, einen Untersuchungsbereich bzw. ein darin befindliches Objekt durchsetzenden Strahlenbündels mit einer Strahlenquelle,
 - Erzeugung einer Rotation um eine Rotationsachse und eine Verschiebung parallel zur Rotationsachse umfassenden Relativbewegung zwischen der Strahlenquelle einerseits und dem Untersuchungsbereich bzw. dem Objekt andererseits,
 - Akquisition von Meßwerten, die von der Intensität in dem Strahlenbündel jenseits des Untersuchungsbereiches abhängen, mit einer Detektoreinheit während der Relativbewegung,
 - Rebinning der Meßwerte zu einer Anzahl von Gruppen von Meßdaten,
 - Filterung der durch das Rebinning erzeugten Meßdaten der Gruppen, die Filteroperationen an verschiedenen Untergruppen von Meßdaten umfaßt,
 - Rekonstruktion der Absorption in Voxeln des Untersuchungsbereiches durch Rückprojektion der gefilterten Meßdaten aus verschiedenen Gruppen,

gekennzeichnet durch eine solche Unterteilung in Untergruppen, daß die Meßdaten verschiedener Untergruppen aus unterschiedlichen Projektionen von Voxeln aus zumindest näherungsweise derselben Fläche innerhalb des Untersuchungsbereiches resultieren.
2. Computertomographie-Verfahren nach Anspruch 1, gekennzeichnet durch
 - a) ein derartiges Rebinning, daß jede Gruppe nur solche Meßdaten umfaßt, die in zueinander und zur Rotationsachse parallelen Ebenen liegenden Strahlen zugeordnet sind,
 - b) eine solche Unterteilung der Meßdaten jeder Gruppe, daß diejenigen Voxel, die von Strahlen der Gruppe auf einen Bogen der Helix projiziert werden, die Fläche definieren, aus deren Projektion auf die Detektoreinheit die eine Untergruppe bildenden und einer Filteroperation unterzogenen Meßdaten resultieren.
3. Computertomographie-Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Filteroperationen eine eindimensionale Filterung derjenigen Meßdaten umfassen, deren zugehörige Strahlen eine die Projektion der Fläche auf die Detektoreinheit approximierende gekrümmte Linie durchstoßen.
4. Computertomographie-Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß jede Filteroperation eine eindimensionale Filterung derjenigen Meßdaten umfaßt, deren zugehörige Strahlen eine die Projektion der Fläche approximierende gerade Linie durchstoßen.
5. Computertomographie-Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß Meßdaten nur von solchen Strahlen herangezogen werden, die in dem Bereich zwischen zwei in Richtung der Rotationsachse benachbarten Bögen der Helix verlaufen.
6. Computertomographie-Verfahren nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Fläche durch eine Ebene approximiert wird, daß die einzelnen Untergruppen, über die eine Filteroperation erfolgt, durch die Meßdaten definiert sind die entlang einer in der Ebene befindlichen Geraden gemessen wurden und daß die gefilterten Meßdaten zur zweidimensionalen Rekonstruktion der Absorption in den Voxeln der Ebene herangezogen werden.
7. Computertomographie-Verfahren zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 1, mit einer Strahlenquelle und einer damit gekoppelten Detektoreinheit sowie mit einer Antriebsanordnung, um ein im Untersuchungsbereich enthaltenes Objekt und die Strahlenquelle relativ zueinander eine helixförmige Relativbewegung zu lassen und mit einer Rekonstruktionseinheit zur Rekonstruktion der räumlichen Verteilung der Absorption innerhalb des Untersuchungsereiches aus den von der Detektoreinheit akquirierten Meßdaten, gekennzeichnet durch
 - Mittel zum Rebinning der Meßdaten in einer Anzahl von Gruppen von Meßdaten,
 - Mittel zur Filterung hier durch das Rebinning erzeugten Meßdaten einer jeden Gruppe, die Filteroperationen an verschiedenen Untergruppen von Meßdaten umfaßt, wobei die Meßdaten der verschiedenen Untergruppen aus der Projektion von Voxeln aus zumindest näherungsweise derselben Fläche innerhalb des Untersuchungsbereiches resultieren.

Hierzu 4 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

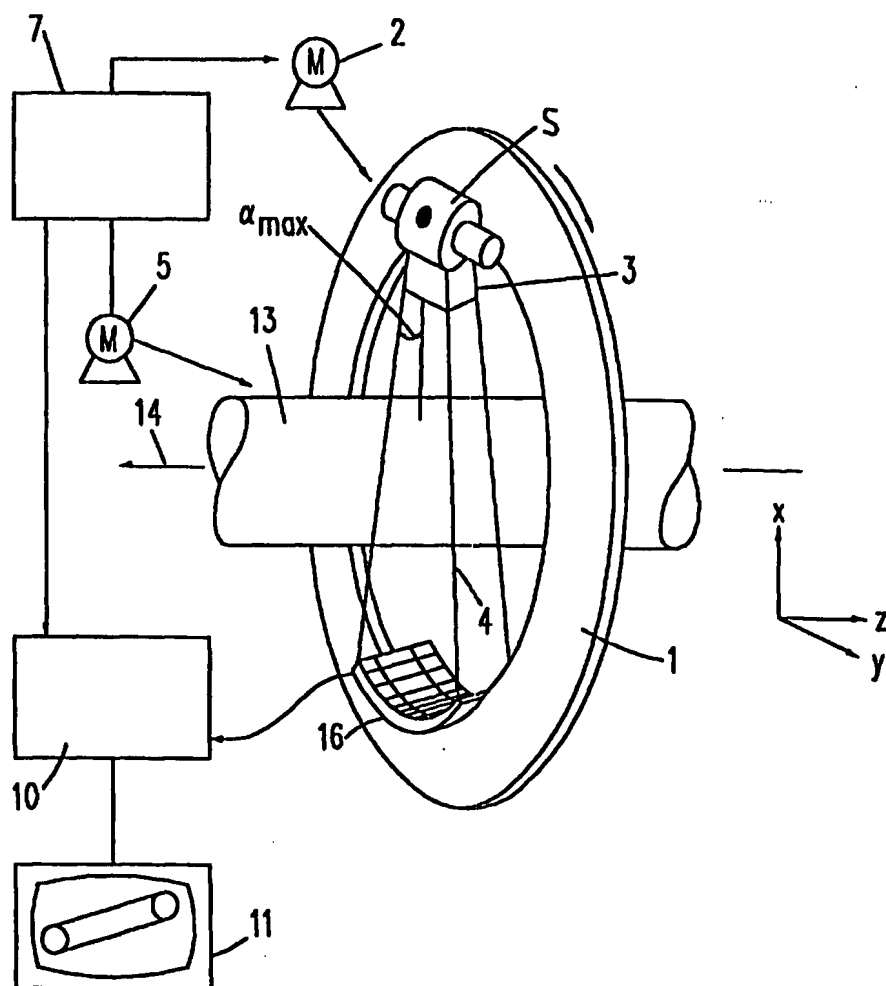


FIG.1

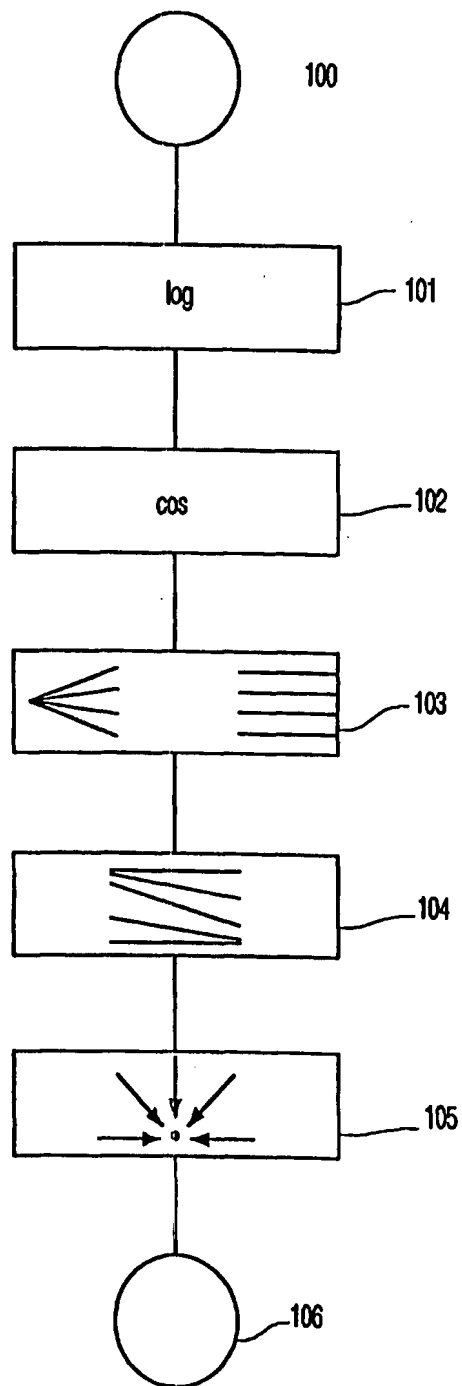


FIG. 2

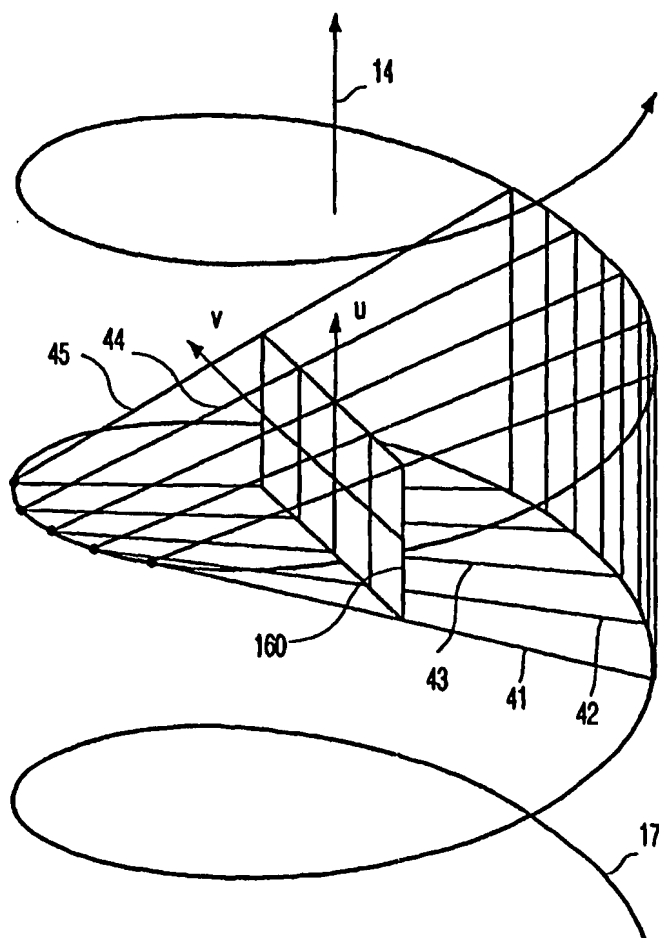


FIG. 3

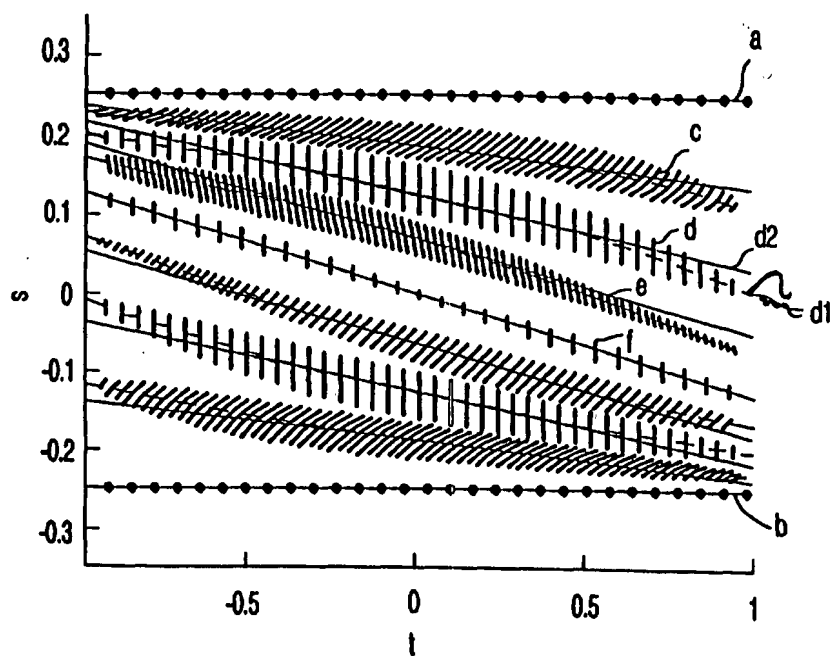


FIG. 4